Verkehrssimulation – Projekt 1 Team Q1

Projektmanagement, Anforderungsdokumentation

Marko Bublic, Informatikstudent, Berner Fachhochschule  
[bublm1@bfh.ch](mailto:bublm1@bfh.ch)

Timo Bürk, Informatikstudent, Berner Fachhochschule  
[burkt4@bfh.ch](mailto:burkt4@bfh.ch)

Reto Stähli, Informatikstudent, Berner Fachhochschule  
[stahr2@bfh.ch](mailto:stahr2@bfh.ch)

| **Auftraggeber** | Peter Schwab |
| --- | --- |
| **Projektleiter** | Marko Bublic |
| **Autor** | Marko Bublic (bublm1), Timo Bürk (burkt4), Reto Stähli (stahr2) |
| **Klassifizierung** | Intern |
| **Status** | In Arbeit |
|  |  |

Änderungsverzeichnis

| Datum | Version | Änderung | Autor |
| --- | --- | --- | --- |
| 08.10.2014 | 0.1.0 | Haupt-, Teilziele und Systemkontext | bublm1, burkt4, stahr2 |
| 13.10.2014 | 0.1.1 | Änderungen gemäss Feedback | stahr2 |
| 22.10.2014 | 0.2.0 | Erste Skizzen für Anforderungen | bublm1 |
| 28.11.2014 | 0.3.0 | Erfassen der funktionalen Anforderungen 01.01.00.00 -02.02.02.00 | burkt4 |
| 30.11.2014 | 0.3.1 | Erfassen der nicht funktionalen Anforderungen und Randbedingungen 03.01.00.00 -05.01.00.00 | burkt4 |
| 03.12.2014 | 0.4.0 | Glossar erstellt | bublm1, burkt4, stahr2 |

Inhaltsverzeichnis

[1 Hauptziel 1](#_Toc406008330)

[2 Teilziele 1](#_Toc406008331)

[3 Anforderungen 2](#_Toc406008332)

[3.1 Legende 2](#_Toc406008333)

[3.2 Funktionale Anforderungen 2](#_Toc406008334)

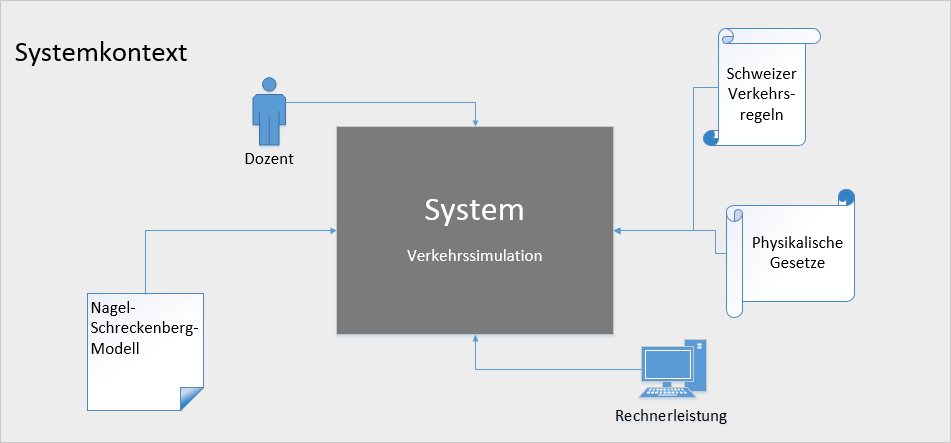
[3.3 Nichtfunktionale Anforderungen 5](#_Toc406008335)

[3.4 Randbedingungen 6](#_Toc406008336)

[4 Glossar 7](#_Toc406008337)

# Hauptziel

**Das Ziel dieses Projekts ist es, eine Möglichkeit zu bieten, die Entstehung von Verkehrsstaus auf der Schweizer Autobahn zu analysieren, indem die hauptverantwortlichen Faktoren identifiziert werden und somit Lösungsansätze für aktuelle Problemabschnitte (wie der Gubristtunnel oder das Limmattalerkreuz) aufgezeigt werden.**



# Teilziele

1. Teilziel ist, dass nach Beendigung des Projektes 1 ein neuer Algorithmus entsteht, der den Verkehr auf mehrspurigen Autobahnen unter Berücksichtigung der Schweizer Verkehrsregeln realitätsnahe, aber unfallfrei, simuliert.
2. Teilziel ist, dass nach Beendigung des Projektes 1 das Programm dem Anwender die Möglichkeit bietet, Verkehrsabschnitte der Schweizer Autobahn im Simulations-modell nachzubilden.
3. Teilziel ist, dass nach Beendigung des Projektes 1 der Verkehr mit unterschiedlichen Fahrzeugtypen, sowie mit verschiedenen Lenkerstereotypen, welche sich in ihren Eigenschaften und Verhalten unterscheiden, simuliert wird.
4. Teilziel ist, dass nach Beendigung des Projektes 1 mit der Simulation die Messgrössen Verkehrsdichte und Verkehrsfluss erfasst werden können, damit die Simulation nicht nur visuell, sondern auch anhand dieser Messgrössen ausgewertet werden kann.

# Anforderungen

## Legende

* P=Priorität
* V= Variabilität
* K= Komplexität
* R= Risiko
* Hoher Zahlenwert = Hohe Ausprägung

## Funktionale Anforderungen

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Nr.** | | **Kurzbezeichnung** | **Status** | **P** | **V** | **K** | **R** | **Quelle** | **Datum** | **Ziele** |
| 1 |  | Simulationsalgorithmus erstellen |  | | | | | | | |
|  | 1.1 | Unfallfreies Fahren innerhalb einer Spur | geplant | 3 | 2 | 1 | 1 | Gespräch mit P.Schwab | 01.10.2014 | 1 |
| 1.2 | Richtiges Verhalten bei Spurwechsel | geplant | 3 | 3 | 3 | 3 | Gespräch mit P.Schwab | 22.10.2014 | 1 |
| 2 |  | Beschaffenheit der Strecke |  | | | | | | | |
|  | 2.1 | Einstellen der Streckenstruktur | geplant | 2 | 2 | 2 | 2 | Gespräch mit P.Schwab | 19.11.2014 | 2 |
| 2.2 | Verwalten von Spezialabschnitten | geplant | 2 | 3 | 3 | 3 | Gespräch mit P.Schwab | 19.11.2014 | 2 |

01.00.00.00 **Simulationsalgorithmus erstellen** **P** **V** **K** **R**

01.01.00.00 **Unfallfreies Fahren innerhalb einer Spur** **P** 3 **V** 2 **K** 1 **R** 1

Das System muss die Geschwindigkeiten der simulierten Fahrzeuge innerhalb einer Spur und unter Berücksichtigung des nächsten Fahrzeugs berechnen, damit keine Auffahrunfälle entstehen.

01.02.00.00 **Richtiges Verhalten bei Spurwechsel** **P** 3 **V** 3 **K** 3 **R** 3

Das System muss für jedes simulierte Fahrzeug entscheiden, ob ein Spurwechsel durchgeführt werden soll. Anschliessend muss das System entscheiden, ob ein Spurwechsel möglich ist.

01.02.01.00 **Spurwechsel auf linke Spur** **P** 3 **V** 2 **K** 2 **R** 2

Das System muss für jedes simulierte Fahrzeug entscheiden, ob ein Überholungsmanöver nötig und möglich ist. Das Fahrzeug soll nur ein Überholmanöver starten, wenn dadurch eine grössere Geschwindigkeit erreicht werden kann. Beim Überholmanöver muss darauf geachtet werden, dass genügend Platz vorhanden ist. Das heisst:

* Es hat auf der Überholspur eine Lücke, in welche das überholende Fahrzeug passt, so dass der Mindestabstand nach vorne und hinten berücksichtigt wird.
* Es muss beim Überholen darauf geachtet werden, dass das Fahrzeug, welches sich nach dem Überholmanöver hinter dem überholenden Fahrzeug befindet, genügend Platz hat, um seine Geschwindigkeit zu halten.

01.02.02.00 **Spurwechsel auf rechte Spur** **P** 3 **V** 2 **K** 2 **R** 2

Das System muss für jedes simulierte Fahrzeug entscheiden, ob ein Spurwechsel nach rechts nötig und möglich ist. Das Fahrzeug soll nur auf die rechte Spur wechseln, wenn es seine momentane Geschwindigkeit auch auf der rechten Spur für die nächsten zwei Schritte halten kann. Beim Spurwechsel muss darauf geachtet werden, dass genügend Platz vorhanden ist. Das heisst:

* Es hat auf der Überholspur eine Lücke, in welche das spurwechselnde Fahrzeug passt, so dass der Mindestabstand nach vorne und hinten berücksichtigt wird.
* Es muss beim Überholen darauf geachtet werden, dass das Fahrzeug, welches sich nach dem Überholmanöver hinter dem spurwechselnden Fahrzeug befindet, genügend Platz hat, um seine Geschwindigkeit zu halten.

01.02.03.00 **Verhindern von Unfällen bei Spurwechselkonflikten** **P** 2 **V** 2 **K** 2 **R** 2

Das System muss Spurwechselkonflikte erkennen und Auflösen. Ein Spurwechselkonflikt entsteht dann, wenn zwei oder mehr Fahrzeuge gleichzeitig die Spur wechseln wollen und somit den gleichen Platz auf der Zielspur einnehmen würden. Das System muss diese Konflikte so auflösen, dass Fahrzeuge, welche auf die rechte Spur wechseln, immer Vortritt haben und dass nach der Auflösung des Konflikts mindestens eines der beteiligten Fahrzeuge die Spur wechseln darf. Die übrigen Fahrzeuge behalten ihre jetzige Spur und fahren geradeaus weiter.

02.00.00.00 **Beschaffenheit der Strecke** **P** **V** **K** **R**

02.01.00.00 **Einstellen der Streckenstruktur** **P** 2 **V** 2 **K** 2 **R** 2

Das System muss die Möglichkeit bieten die Struktur der simulierten Autobahnstrecke anzupassen. Folgende Elemente sollen verändert bzw. hinzugefügt werden können:

* Die Anzahl der Spuren ist einstellbar
* Es können Ein- und Ausfahrten auf die Autobahn eingefügt werden
* Es können Baustellen und sonstige Spurverengungen eingefügt werden

02.02.00.00 **Verwalten von Spezialabschnitten** **P** 2 **V** 3 **K** 3 **R** 3

Das System muss die Möglichkeit bieten auf der Strecke spezielle Abschnitte zu definieren. Mithilfe dieser Abschnitte müssen Eigenschaften, wie die maximal erlaubte Höchstgeschwindigkeit und Überholverbote, auf einem gewünschten Bereich definiert werden können, welche nur für diesen Bereich gelten. Ausserdem können Abschnitte definiert werden mit denen sich Verkehrsdichte und Verkehrsfluss auf diesem Abschnitt messen lassen.

02.02.01.00 **Spezialabschnitte für Streckeneigenschaften** **P** 2 **V** 2 **K** 1 **R** 2

Das System muss die Möglichkeit bieten auf der Strecke spezielle Abschnitte für die maximal erlaubte Höchstgeschwindigkeiten und Überholverbote zu definieren. Diese Eigenschaften überschreiben auf dem definierten Bereich die Eigenschaften der Strecke, jedoch gibt die Strecke selbst immer die Obergrenze vor. D.h. die Höchstgeschwindigkeit des Abschnitts kann nicht höher definiert werden, als die Höchstgeschwindigkeit der Strecke selbst.

02.02.02.00 **Spezialabschnitte für Messungen** **P** 2 **V** 2 **K** 1 **R** 2

Das System muss die Möglichkeit bieten auf der Strecke spezielle Abschnitte für die Erfassung der Verkehrsdichte oder des Verkehrsflusses zu definieren. Hierbei ist die Verkehrsdichte definiert als: „Anzahl der Fahrzeuge im Messbereich dividiert durch die Länge des Messbereichs“ und der Verkehrsfluss als: „Summe der Geschwindigkeiten aller Fahrzeuge im Messbereich dividiert durch die Länge des Messbereichs“. Diese beiden Messwerte werden pro Messbereich vom System berechnet und ausgegeben.

## Nichtfunktionale Anforderungen

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Nr.** | | **Kurzbezeichnung** | **Status** | **P** | **V** | **K** | **R** | **Quelle** | **Datum** | **Ziele** |
| 3 |  | Beschränkungen des Simulationsalgorithmus |  | | | | | | | |
|  | 3.1 | Einhalten der Schweizer Verkehrsregeln | geplant | 3 | 1 | 2 | 2 | Annahme | 08.10.2014 | 1 |
| 4 |  | Anforderungen an die Simulation |  | | | | | | | |
|  | 4.1 | Simulation muss flüssig laufen | geplant | 3 | 1 | 1 | 1 | Gespräch mit P.Schwab | 15.10.2014 | 4 |

03.00.00.00 **Beschränkungen des Simulationsalgorithmus** **P** **V** **K** **R**

03.01.00.00 **Einhalten der Schweizer Verkehrsregeln** **P** 3 **V** 1 **K** 2 **R** 2

Das System muss bei der Berechnung der Simulation den Mindestabstand zwischen den Fahrzeugen und das Rechtsüberholverbot gemäss den Schweizer Verkehrsregeln einhalten.

04.00.00.00 **Anforderungen an die Simulation** **P** **V** **K** **R**

04.01.00.00 **Simulation muss flüssig laufen** **P** 3 **V** 1 **K** 2 **R** 2

Das System muss die Simulation auf einem Rechner mit Mindestanforderungen:

* **Prozessor**: Intel Core i7 620M, 2,66-3,33 Ghz
* **Arbeitsspeicher**: 4 GB RAM

mit mindestens 30 Bildern pro Sekunde, einer maximalen Arbeitsspeicherbelastung von 200 MB und bei einer durchschnittlichen Prozessor-Auslastung von 10 Prozent darstellen können.

## Randbedingungen

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Nr.** | | **Kurzbezeichnung** | **Status** | **P** | **V** | **K** | **R** | **Quelle** | **Datum** | **Ziele** |
| 5 |  | Beschränkungen des Simulationsalgorithmus |  | | | | | | | |
|  | 5.1 | Muss auf Nagel-Schreckenberg-Modell aufbauen | geplant | 3 | 1 | 2 | 2 | Gespräch mit P.Schwab | 01.10.2014 | 1 |

05.00.00.00 **Beschränkungen des Simulationsalgorithmus** **P** **V** **K** **R**

05.01.00.00 **Muss auf Nagel-Schreckenberg-Modell aufbauen** **P** 3 **V** 1 **K** 2 **R** 2

Das System muss für die Simulation des Verkehrs einen Algorithmus verwenden, welcher auf dem Nagel-Schreckenberg-Modell aufbaut.

# Glossar

|  |  |
| --- | --- |
| Begriff | Definition |
| Abschnitt (Problemabschnitt, Verkehrsabschnitt, Spezialabschnitt, Messabschnitt) | Als ein Abschnitt wird eine begrenzte Teilstrecke einer Autobahn bezeichnet. Ein Abschnitt kann sich sowohl auf die ganze Strecke (alle Spuren) beziehen oder nur auf eine einzelne Spur dieser Strecke. Ein Abschnitt ist klar durch einen absolut definierten Anfangs und Endpunkt beschränkt. |
| Fahrzeug (-typ) | Motorfahrzeug nach Definition des Schweizer [Strassenverkehrsgesetzes](http://www.admin.ch/opc/de/classified-compilation/19580266/index.html) das auf Schweizer Autobahnen zulässig ist. |
| Lenkerstereotyp | Aus dem Volksmund bekannter Fahrzeuglenker-Typ wie Raser, notorischer Linksfahrer, Drängler, Sonntagsfahrer, etc. |
| Mindestabstand – Sicherheitsabstand | Gesetzlich festgelegter Abstand (Nach [SVG Art.34.4](http://www.admin.ch/opc/de/classified-compilation/19580266/index.html#a34)) der zwischen Verkehrsteilnehmern einzuhalten ist. |
| Nagel-Schreckenberg-Modell | Ein Algorithmus, welcher den unfallfreien Verkehr auf einer einspurigen Strasse berechnet. Die Grundidee des Algorithmus ist folgendermassen aufgebaut:  Pro Runde werden für alle Fahrzeuge diese vier Schritte durchgeführt:   1. Falls die Maximalgeschwindigkeit eines Fahrzeuges noch nicht erreicht ist, wird seine [Geschwindigkeit](http://de.wikipedia.org/wiki/Geschwindigkeit) erhöht. (Beschleunigen) 2. Falls die Lücke (in Meter) zum nächsten Fahrzeug kleiner ist als die Geschwindigkeit (in Meter pro Sekunde), wird die Geschwindigkeit des Fahrzeugs auf die Größe der Lücke reduziert. (Kollisionsfreiheit) 3. Die Geschwindigkeit eines Fahrzeugs wird mit der [Wahrscheinlichkeit](http://de.wikipedia.org/wiki/Wahrscheinlichkeit) p reduziert, sofern es nicht schon steht. 4. Alle Fahrzeuge werden ihrer momentanen Geschwindigkeit entsprechend vorwärts bewegt. |
| Rechtsüberholverbot | Nach Gesetz darf nur links überholt werden. (Nach [SVG Art 35.1](http://www.admin.ch/opc/de/classified-compilation/19580266/index.html#a35)) |
| Spurverengung | Reduktion der parallel befahrbaren Spuren um 1. |
| Spurwechsel | Das Überwechseln eines Fahrzeugs von einer Spur auf eine benachbarte Spur |
| Stau | Ansammlung von Fahrzeugen in einer langen Reihe durch Behinderung oder Stillstand des Verkehrs |
| Streckenstruktur | Als Streckenstruktur definieren wir den Gesamtaufbau der Strecke mit auftretenden Elementen wie Anzahl von Spuren, Spurverengungen, Baustellen, Ein- und Ausfahrten. |
| SVG | [Schweizer Strassenverkehrsgesetz](http://www.admin.ch/opc/de/classified-compilation/19580266/index.html) |
| Überholmanöver | Ein schnellerer Verkehrsteilnehmer überholt einen langsameren Verkehrsteilnehmer. Dazu wechselt der schnellere Verkehrsteilnehmer auf die Überholspur (parallel linke Spur), passiert den langsameren Teilnehmer und schliesst das Manöver mit dem Zurückwechseln auf die ursprüngliche Spur ab. |
| Verkehrsdichte | Anzahl Verkehrsteilnehmer pro Streckenabschnitt. |
| Verkehrsfluss | Durchschnittliche Anzahl Verkehrsteilnehmer, die einen Streckenabschnitt passieren |